

拒絶理由通知書

特許出願の番号	特願 2002-354263
起案日	平成19年 9月18日
特許庁審査官	松浦 陽
特許出願人代理人	宮田 正昭 (外 2名) 様
適用条文	第36条

この出願は、次の理由によって拒絶をすべきものです。これについて意見がありましたら、この通知書の発送の日から60日以内に意見書を提出してください。

理 由

この出願は、特許請求の範囲の記載が下記の点で、特許法第36条第6項第1号又は第2号に規定する要件を満たしていない。

記

・請求項 1-4

(1) 請求項1において、「サーボ制御器のゲイン」と記載されているが、前提構成が不明であり、何のパラメータに関するゲインであるのか不明である。
(位置制御に関わるゲイン、速度制御に関わるゲイン等、ロボット装置においては、種々のゲインが存在する)

(2) 請求項1乃至4において、「低域ゲイン」なる用語が用いられているが、どのようなパラメータが低域である場合のゲインであるのか不明である。

(3) 請求項1乃至4における、「位相進み量」を大きく又は小さくするパラメータ領域について何ら特定しない記載は、発明の詳細な説明の段落【0090】乃至【0095】等の記載と整合しない。

(4) 請求項1において、「旋回動作の各段階毎」との記載がされているが、旋回動作の全ての状態を示すのか、旋回動作の内、特定の状態を示すのか、旋回動作の内、特定の状態が変わる状態を示すのか、他の事項を示すのか、不明である。

また、具体的に旋回動作のどのような段階において、「第1のアクチュエータ

P.2

特性」と「第2のアクチュエータ特性」とを、具体的にどのように切り換えるのか明らかでない。

(5) 請求項1乃至4において、「関節の粘性抵抗」を大きく又は小さくする点が記載されているが、「アクチュエータ・モータの粘性抵抗」と何らかの関係があるのか否か、不明である。「アクチュエータ・モータの粘性抵抗」を「小さい状態」とすることで、「関節の粘性抵抗」を小さくし、「アクチュエータ・モータの粘性抵抗」を「大きい状態」とすることで、「関節の粘性抵抗」を大きくするのであれば、適宜改める等が補正をされる場合の一案である。)

(6) 請求項2乃至4において、「低域ゲイン」、「位相進み量」及び「関節の粘性抵抗」を大きく、又は小さくする点が記載されているが、何と比較して大きい、又は、小さいのか、不明である。

先行技術文献調査結果の記録

・調査した分野 I P C
 B 2 5 J 5 / 0 0

・ 先行技術文献

特開平 1 1 - 3 0 0 6 6 1 号公報

特開平 5 - 3 3 7 8 4 9 号公報

特開平 1 0 - 3 0 9 6 8 4 号公報

特開 2 0 0 1 - 1 9 8 8 7 0 号公報

特開 2 0 0 2 - 2 8 3 2 7 6 号公報

特開平 5 - 2 4 5 7 8 0 号公報

特開 2 0 0 4 - 1 7 4 6 5 2 号公報

特開 2 0 0 4 - 1 7 4 6 5 3 号公報

近藤直樹, 超音波モータを使用したダイレクトドライブマニピュレータの制御, 愛知工業大学研究報告 B 専門関係論文集, 日本, 1996年 3月, 第31号B, 第29-34頁

この拒絶理由通知の内容に関するお問い合わせ、または面接のご希望がございましたら下記までご連絡下さい。

特許審査第二部 生産機械 ロボティクス 松浦陽
TEL: 03 (3581) 1101 内線 3324

P.3

FAX: 03 (3501) 0530

部長／代理

審査長／代理

審査官

審査官補

八木 誠

松浦 陽

9348

3752